KNOCKING CONTROL DEVICE FOR MULTIPLE CYLINDER ENGINE

Publication number: JP6108955 (A)

Publication date: 1994-04-19

WADA MASAMI; YAMADA TAKESHI Inventor(s):

Applicant(s): YAMAHA MOTOR CO LTD Classification:

- international:

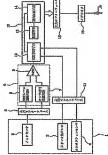
F02P5/152: F02P5/15: F02P5/153: F02P5/152: F02P5/15: F02P5/153: GPC1-

7): F02P5/15 - European:

Application number: JP19920284015 19920928 Priority number(s): JP19920284015 19920928

Abstract of JP 6108955 (A) PURPOSE: To provide a knocking control device

PORTOSE: It provide a knocking control of a capable of performing the knocking control of a multiple cylinder engine relatively with accuracy while being of simple constitution. CONSTITUTION: A knocking control device for an multiple cylinder engine 1 is provided with a knock sensor provided at the multiple cylinder engine 1; a knock signal processing means 6 for judging the knock signal processing means a tor judging are existence of knock from the output of the knock sensor, a cylinder discriminating means for discriminating a knocking olylinder, a storage means 13 previously stored with a coefficient for satting delay quantity corresponding to each cylinder, and a delay control means 14 for setting the delay quantity on the basis of the coefficient according to the cylinder discriminated by the cylinder discriminating means 12 so as to perform the delay control of lanition timing of the engine.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

(19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平6-108955

(43)公開日 平成6年(1994)4月19日

| (51) Int.Cl.5 | 識別記号 庁内整理番号 | FI | 技術表示箇所 |
|---------------|-------------|----|--------|
| F02P 5/15 | D | | |

審査請求 未請求 請求項の数1(全 6 頁)

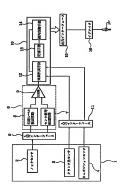
| (21)出顯番号 | 特顯平4-284015 | (71)出願人 | 000010076 ヤマハ発動機株式会社 | |
|----------|--------------------|-----------------|----------------------------------|--------|
| (22)出顧日 | 平成4年(1992) 9月28日 | (770) Venileris | 静岡県磐田市新貝2500番地 和田 昌巳 | |
| | | (72)発明者 | 种田 自己 静岡県磐田市新貝2500番地 株式会社内 | ヤマハ発動機 |
| | | (72)発明者 | 山田 健 | |
| | | - | 静岡県磐田市新貝2500番地 株式会社内 | ヤマハ発動機 |
| | | (74)代理人 | 弁理士 抛若 俊雄 | |
| | | | | |
| | | - | | |

(54) 【発明の名称】 多気筒エンジンのノッキング制御装置

(57) 【要約】

【目的】 簡易な装置でありながら、比較的精度良くノ ッキングの制御を行なうことができる多気筒エンジンの ノッキング制御装置を提供する。

【構成】 多気筒エンジンのノッキング制御装置は、多 気筒エンジン1に設けられたノックセンサ2と、このノ ックセンサ2の出力からノック有無の判定を行なうノッ ク信号処理手段6と、ノックする気筒を判別する気筒判 別手段12と、各気筒に応じた遅角量を設定する係数を 予め記憶しておく記憶手段13と、気筒判別手段12で 判別された気筒に応じて係数に基づき遅角量を設定しエ ンジンの点火時期の遅角制御を行なう遅角制御手段14 とを有している。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 多気筒エンジンに設けられたノックセン サと、このノックセンサの出力からノック有無の判定を 行なうノック信号処理手段と、ノックする気筒を判別す る気筒判別手段と、各気筒に広じた遅角量を設定する係 数を予め記憶しておく記憶手段と、前記気筒判別手段で 判別された気筒に広じて前記係数に基づき遅角量を設定 しエンジンの点火時期の遅角制御を行なう遅角制御手段 とを有することを特徴とする多気筒エンジンのノッキン グ制御装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】この発明は、多気筒エンジンの / ッキング制御装置に関するものである。

[0002]

【従来の技術】 このような多気筒エンジンのノッキング 制御装置として、例えば気筒毎にノックセンサを設けて ノックを判定し、点火時期の遅角はノックが検出された 気筒について行なうものがある。

【0003】また、例えば気筒毎にノック信号のレベル 20 行ない、このノック有信号を制御部10に出力する。 が異なることを気筒毎に、またはノック信号がにかよっ たグループ別で、ノックの判定レベルを設けることで補 正してノック判定し、点火時期の遅角は全気筋一塞に行 **なうものがある。**

[0004]

【発明が解決しようとする舞順】ところで、前者では、 気筒毎にノックセンサを設けているため、構造が複雑 で、コストも嵩む等の不具合がある。

【0005】また、後者のように、気筒毎にノック信号 にかよったグループ別でノックの判定レベルを設けるた めには、信号処理はデジタルで行なう必要があり、A/ D変換器及びマイコン側に入力ボートが必要で、前者と 同様に構造が複雑で、コストも嵩む等の不具合がある。 【0006】 この発明は、かかる点に循みなされたもの で、簡易な装置でありながら、比較的精度良くノッキン グの制御を行なうことができる多気筒エンジンのノッキ ング制御装置を提供することを目的としている。

[0007]

【課題を解決するための手段】前記課題を解決するため 40 に、この発明の多気筒エンジンのノッキング制御装置 は、多気筒エンジンに設けられたノックセンサと、この ノックセンサの出力からノック有無の判定を行なうノッ ク信号処理手段と、ノックする気筒を判別する気筒判別 手段と、各気能に広じた遅角量を設定する係数を予め記 億しておく配億手段と、前記気筒判別手段で判別された 気筒に応じて前記係数に基づき遅角量を設定しエンジン の点火時期の遅角制御を行なう遅角制御手段とを有する ことを特徴としている。

[8000]

【作用】この発明では、ノック信号処理手段で多気筒エ ンジンに設けられたノックセンサの出力からノック有無 の判定を行ない、気筒判別手段で判別された気筒に応じ て、記憶手段に予め各気筒に応じて設定された係数に基 づき遅角量を設定し、この設定された遅角量でエンジン の点火時期の遅角制御を行なう。

[0009]

【宇施備】以下、この発明の多気筒エンジンのノッキン グ制御装置の実施例によって説明する。 図1は多気筒エ 10 ンジンのノッキング制御装置のプロック図である。

【0010】図1において、符号1は多気筒エンジン で、この多気筒エンジン1にはノックセンサ2、クラン ク角センサ3及びカムボジションセンサ4が跨けられて いる。このノックセンサ2は気筒のノッキングを検出す るもので、ノックセンサ2の出力信号は入力インターフ ェース5を介してノック信号処理手段6に入力される。

[0011] このノック信号処理手段6は、センサ信号 処理回路7、判定レベル設定回路8及び比較器9から構 成され、ノックセンサ2の出力からノック有無の判定を

【0012】即ち、センサ信号処理回路7はノックセン サ2の出力信号の例えばノイズを除去する等の信号処理 を行なう。また、判定レベル設定同路8は、ノック判定 レベルを設定するもので、例えばエンジンの回転数等の 種々の条件により信号の平均レベルに応じたノック判定 レベルの粉定が行なわれる。このヤンサ信号処理同路? からのノック信号と、判定レベル設定回路8からのノッ ク判定レベルの信号は比較器9に入力され、この比較器 9でノック信号がノック判定レベルを越えるときにノッ のレベルが異なることを気筒毎に、束たはノック信号が 30 ク有の判定を行ない、このノック有信号は制御部10の 気筒判別手段12に入力される。

> 【0013】 クランク角センサ3はエンジンのクランク 軸に対応して設けられ、クランク軸の回転からクランク 角を輸出し、またカムボジションセンサ4は動弁機機の カム位置を検出し、このクランク角センサ3及びカムボ ジションセンサ4の出力は、それぞれ入力インターフェ ース11を介して制御部10の気筒判別手段12に入力 される。

[0014] この気筒判別手段12でクランク角センサ 3及びカムボジションセンサ4の出力からノックする気 筒を判別する。また、制御部10には記憶手段13が設 けられ、この記憶手段13には各気筒に応じた遅角量を 設定する係数が予め記憶されている。気筒判別手段12 の出力は遅角制御手段14に入力され、この遅角制御手 段14では比較器9からノック信号が入力されると、気 筒判別手段12で判別された気筒に応じて、記憶手段1 3 に記憶された係数に基づき遅角量を設定し、この設定 された遅角量に応じて出力インターフェース15を介し てイグナイタ16を制御し、エンジンの点火時期の遅角 50 制御を行なう。

-408-

【0015】この各気筒に応じた係数の値に影響を及ぼ すと思われるパラメータとしては、例えば各気筒からノ ックセンサへの距離、或はエンジンのシリンダ、ヘッド 等の構造及び材質等がある。この係数の設定は、開発段 階で解析による方法、実測による方法、その他の任意の 方法によって設定すればよい。

- [0016] また、遅角制御手段14は、全気節一塞に 点火時期の遅角制御するものであっても良いし、各気筒 独立に点火時期の遅角制御するものであっても良い。
- く、この場合には、そのことを含めて、例えば遅角量を 設定する係数を記憶しておけば、ノックセンサが1つの 場合と同じてある。
- 【0018】次に、この多気筒エンジンのノッキング制 御装置のノッキング判定を、図2万至図3に基づいて説 明する。図2は第1気筒のノッキング判定を示す図、図 3 は第 2 気筒の ノッキング判定を示す図である。
- 【0019】図2において、第1気筒では、ノックセン サ2の信号出力がセンサ信号処理回路7で、信号を平均 化してレベルタでノッキングの判定を行ない。このノッ 20 ク信号を比較器9で判定レベル設定回路8のノック判定 レベルAで判断し、ノック信号がノック判定レベルAを 越えるときにノッキング判定を行なう。このノッキング 判定で、第1気筒に応じた例えば係数2を乗じて遅角量 を設定し、この設定された遅角量に応じてエンジンの点 火時期の遅角制御を行なう。
- 【0020】また、図3において、第2気筒では、ノッ クセンサ2の信号出力がセンサ信号処理回路7で、信号 を平均化して、レベルaより大きいレベルbでノッキン グの判定を行ない、同様にノック信号がノック判定レベ 30 ルAを越えるときにノッキング判定を行なう。このノッ キング判定で、第2気筒に応じた何えば係数1を要じて 遅角量を設定し、この設定された遅角景に応じてエンジ ンの点火時期の遅角制御を行なう。
- 【0021】次に、この多気筒エンジンのノッキング制 御装置の作動を図4に基づいて説明する。図4は多気筒 エンジンのノッキング制御装置の動作フローチャートで ある。ステップaで、エンジン回転数からノック制御領 域か否かの判断を行ない、ノック制御領域の場合にはス テップbでノックが有るか否かの判断を行ない、ノック 40 がない場合にはステップaに移行する。ノックが有る場 合には、ステップcで第1気筒か否かの判断を行ない。 第1気筒の場合には、ステップdで第1気筒に応じた遅 角量に設定して、ステップeにおいてエンジンの点火時 期の遅角制御を行なう。
- 【0022】ステップ c で第1気筒でないと判断された 場合には、ステップfへ移行して、第2気筒か否かの判 断を行ない、第2気筒の場合にはステップgで第2気筒

- に応じた遅角量に設定して、ステップeにおいてエンジ ンの点火時期の遅角制御を行なう。
- 【0023】 さらに、ステップ f で第2気筒でないと判 断された場合には、ステップhへ移行して、第3気筒か 否かの判断を行ない、第3気筒の場合には第3気筒に応 じた遅角量に設定して、ステップeにおいてエンジンの 点火時期の退角制御を行なう。
- 【0024】以後、同様に全ての気筒について、ノック が生じている場合には気筒に広じた場面量に設定して、
- 【0017】さらに、ノックセンサは複数であっても良 10 エンジンの点火時期の遅角制御を行なう。このエンジン の点火時期の遅角制御は、全気筒一率に点火時期の遅角 制御するものであっても良いし、各気筒独立に点火時期 の遅角制御するものであっても良いことは前記した通り である。

[0025]

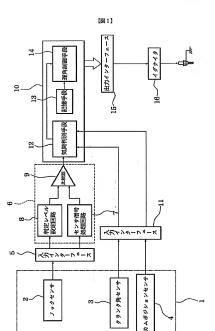
- 【発明の効果】前記したように、この発明は、ノック信 号処理手段で多気筒エンジンに設けられたノックセンサ の出力からノック有無の判定を行ない、気筒判別手段で 判別された気筒に応じて、配憶手段に予め各気筒に応じ て設定された係数に基づき遅角量を設定し、この設定さ
- れた浮角量でエンジンの点火時期の浮角制御を行なうか ら、ノッキングの判断は全気筒を一つの判定レベルで行 なうことができ、各気筒毎にノックセンサを設ける必要 がなく、橋浩が簡単で低コストな装置にすることができ
 - 【0026】また、ノック有無の判定を行なうだけであ り、信号処理はアナログでよく、A/D変換器及びマイ コン側の入力ポートは不要になるため、制御部を簡潔な 構成とすることができる。
- 【0027】さらに、各気筒からノックセンサへと入力 される信号のレベルに大小があっても、各気筒に広じた 係数に基づいた遅角制御を行うようにしたことにより、 比較的精度良くノッキングの制御を行なうことができ

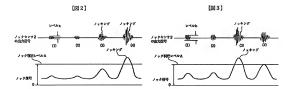
【図面の簡単な説明】

- 【図1】 多気筒エンジンのノッキング制御装置のプロッ ク図である。
- 【図2】第1気筒のノッキング判定を示す図である。
- 【図3】第2気筒のノッキング判定を示す図である。 【図4】 多気筒エンジンのノッキング制御装置の動作フ

ローチャートである。 【符号の説明】

- 1 多気筒エンジン
- 2 ノックセンサ 6 ノック信号処理手段
- 12 気筒判別手段
- 13 記憶手段 14 遅角制御手段





[図4]

